Примена техника машинског учења у статичкој верификацији софтвера

Лазар Ранковић ????/2016 Немања Мићовић 1085/2016 Урош Стегић 447/2016

Математички факултет

12. мај 2017.

Садржај

Статичка верификација

Машинско учење

Примене МУ у статичкој верификацији

Мотивација

- Важност процеса верификације софтвера
- Широка примена метода машинског учења

Методи верификације

- Апстрактна интерпретација
- Проверавање ограничених модела
- Симболичко израчунавање

Машинско учење _{Увод}

- Грађење и употреба алгоритама који генерализују
- Писање програма који се прилагођавају
- Статистичко учење из података

Машинско учење Мотивација

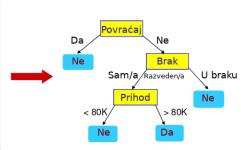
- Алгоритамски нерешиви тешко решиви проблеми
- Задаци које човек лако решава
- Предиктивна анализа

Машинско учење Класификација

- Препознавање објеката на фотографији
- Разврставање непожељне поште
- Класификација стања програма

Машинско учење Стабло одлучивања

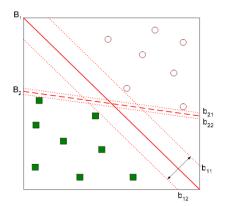
Tid	Povraćaj Novca	Bračni status	Prihod	Prevara	
1	Da	Sam/a	125K	Ne	
2	Ne	U braku	100K	Ne	
3	Ne	Sam/a	70K	Ne	
4	Da	U braku	120K	Ne	
5	Ne	Razveden/a	95K	Da	
6	Ne	U braku	60K	Ne	
7	Da	Razveden/a	220K	Ne	
8	Ne	Sam/a	85K	Da	
9	Ne	U braku	75K	Ne	
10	Ne	Sam/a	90K	Da	



Trening podaci

Model: Stablo odlučivanja

Машинско учење Метода потпорних вектора



Машинско учење Још мало мотивације

- Магија у НП проблемима
- Машинско учење на белом коњу

Проналажење интерполанти - потпорни вектори

- Делимо скуп стања програма на скупове А и В
- А и В се описују формулом логике првог реда
- А садржи вредности х и у након линија 1, 2, 3
- В садржи вредности х и у након линија 4, 5, 6 и 7

```
funkcija primer()
{
1:
      x = y = 0;
2:
     while (e)
3:
      { x++; y++; }
4:
      while (x != 0)
5:
      { x--; y--; }
6:
      if (y != 0)
7:
      greska();
```

- Интерполанта је доказ да су скупови A и B дисјунктни
- Доказивач теорема рачуна вредности за променљиве x и y
- Добија се скуп инстанци над којима се може тренирати модел машинског учења

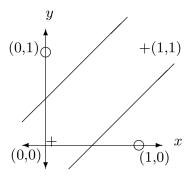
Проналажење интерполанти - потпорни вектори

- Модел добијен применом метода потпорних вектора
- Приказане праве одговарају једначинама:

$$p1 : 2y = 2x + 1$$

 $p2 : 2y = 2x - 1$

- Можемо извести интерполанту $2y \le 2x + 1 \land 2y \ge 2x 1$
- Инваријанта x = y се може добити транслирањем правих што ближе позитивним инстанцама



Грађење класификатора нетачне инваријанте

- Рангирају се својста програма по вероватноћи за стварање грешке
- Циљ је програмеру понудити листу својстава које потенцијално треба проверити

```
// Vraca sortiranu kopiju argumenta
double[] bubble_sort(doube[] in) {
   double[] out = kopiraj_niz(in);
   for (int x = out.duzina - 1; x >= 1; x--)
   // donja granica treba da bude 0, ne 1
   for (int y = 1; y < x; y++)
        if (out[y] > out[y+1])
        razmeni(out[y], out[y+1])
   return out;
}
```

Својства	Открива грешку?		
$out[1] \le in[1]$	Да		
∀ i: in[i] ≤ 100	He		
in[0] = out[0]	Да		
size(out) = size(in)	He		
in⊆out	He		
out⊆in	He		
$in \neq null$	He		
$out \neq null$	He		

Грађење класификатора нетачне инваријанте

- Користи се DAIKON динамички детектор инваријанти који може да проверава:
 - уређење $(x \leq y)$
 - oncer $(a \le x \le b)$
 - линеарне везе (z = ax + by + c)
 - и друге
- Добијена својства се кодирају у векторе и примењује се метода машинског учења



	Једначина			Тип променљиве		#	Dani		
Својства		=	\neq	\subseteq	int	double	array	V	Резултат
$\operatorname{out}[1] \leq \operatorname{in}[1]$		0	0	0	0	1	0	2	19
∀i:in[i] ≤ 100		0	0	0	0	1	0	1	16
in[0] = out[0]		1	0	0	0	1	0	2	15
size(out) = size(in)		1	0	0	1	0	0	2	13
$\mathtt{in}\subseteq\mathtt{out}$		0	0	1	0	0	1	2	12
$\mathtt{out}\subseteq\mathtt{in}$		0	0	1	0	0	1	2	12
$\mathtt{in} \neq \mathtt{null}$		0	1	0	0	0	1	1	10
$out \neq null$		0	1	0	0	0	1	1	10
Тежине модела		3	2	1	4	6	5	3	

Закључак

- Машинско учење итекако може имати примену у верификацији софтвера
- Добијени резултати су упоредиви а негде и бољи од традиционалних метода

Хвала на пажњи